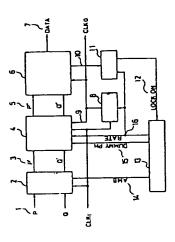
(21) Appl. No. 3-135837 (22) 10.5.1991

(71) MITSUBISHI ELECTRIC CORP (72) YOSHITOMO SAKADO

(51) Int. Cls. H03M13/12,H04L27/22

PURPOSE: To revise a code rate automatically in response to the revision of the coding rate of a convolution encoder at a transmission side.

CONSTITUTION: A reception data subjected to phase modulation is decoded at a decoder section 6 according to the viterbi decoding system. A phase rotation section 2 eliminating the phase uncertainty of a data and a dummy data inserting section 4 inserting a dummy data according to a punctured coding system are provided on the upstream side of the decoder. A control section 13 controls all the setting operating mode so that it is sequentially settingchanged according to a predetermined order entirely independent of the operating mode until synchronization is taken by decoding section 6.



(1

(2

(7

(5

C

ı

11: synchronizing detection 8: clock generating section,

(54) TUNER FOR SATELLITE BROADCAST RECEPTION AND RECEPTION SYSTEM

(11) 4-335719 (A)

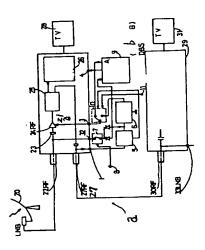
(43) 24.11.1992 (19) JP

(21) Appl. No. 3-135636 (22) 10.5.1991

(71) SHARP CORP (72) MAKOTO HORI

(51) Int. Cl5. H04B1/16,H04B1/18,H04N5/44,H04N7/20

PURPOSE: To lead out an RF output distributed from a tuner for satellite broadcast with a distributer even when the power supply of the tuner is interrupted. CONSTITUTION: An RF input signal from an LNB led from an RF signal input terminal 22 is amplified by an RF amplifier 24 for distribution loss correction in a 1st tuner 21 and a distributer 25 divides the amplified input signal into a 1st signal and a 2nd signal. The 1st signal is led to the post-stage of a signal processing circuit 26 and the 2nd signal is led to an RF distribution output terminal 27. While the 2nd signal is processed by a 2nd satellite broadcast tuner 29, a voltage produced at the RF distribution output terminal 27 is detected. Even when the 1st satellite broadcast tuner 21 is interrupted, a voltage used for driving an LNB is fed from a stabilized power supply circuit 6 to the RF signal input terminal 22 of the 1st satellite broadcast tuner 21 and the driving voltage is also fed to the RF amplifier 24.



5: voltage detection, 8: detection terminal, 9: supply source for tuner A. 26: signal processing circuit at post stage of tuner, 28.31: TV monitor, 29: tuner, 30: RF input terminal, 33: LNB power supply terminal, a: coaxial cable, b: (tuner B) DBS tuner

(54) MODEM TRANSMISSION LEVEL SETTING METHOD

(11) 4-335720 (A)

(43) 24.11.1992 (19) JP

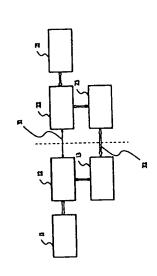
(21) Appl. No. 3-106192 (22) 13.5.1991

(71) NEC FIELD SERVICE LTD (72) SHINJI AMARI

(51) Int. Cl⁵. H04B3/04

PURPOSE: To reduce man-hour at the time of setting the transmission level of a MODEM.

CONSTITUTION: A carrier is sent from a MODEM 12 to a MODEM 22 at a 1st transmission level. The reception level of a carrier received by the MODEM 22 is measured and a 2nd transmission level is set to a transmission level for the MODEM 12 so that the reception level of the MODEM 22 reaches a predetermined level. Then the carrier is sent at a 2nd transmission level from the MO DEM 22 to the MODEM 12, the reception level of the carrier received by the MODEM 12 is measured and a 3rd transmission level is set to a transmission level for the MODEM 22 so that reception level of the MODEM 12 reaches a predetermined level.



11: data processing unit. 13:23: processor. 21: data processor. 31: transmission line. 32: telephone circuit

(19)日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出顧公開番号

特開平4-335718

(43)公開日 平成4年(1992)11月24日

(51) Int.Cl.⁶

識別記号

庁内整理番号

FΙ

技術表示箇所

H 0 3 M 13/12

7259-5 J

H 0 4 L 27/22

A 7240-5K

審査請求 未請求 請求項の数2(全 9 頁)

(21)出願番号

特顧平3-135837

(71)出願人 000006013

三菱電機株式会社

(22)出題日

平成3年(1991)5月10日

東京都千代田区丸の内二丁目2番3号

(72)発明者 坂戸 美朝

兵庫県尼崎市塚口本町8丁目1番1号 三

菱電機株式会社通信機製作所内

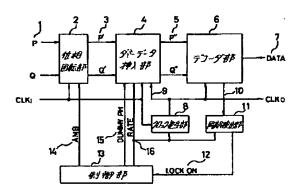
(74)代理人 弁理士 早瀬 憲一

(54)【発明の名称】 ピタピ復号器

(57)【要約】

【目的】 送信側での畳み込み符号化器の符号化率変更に応じ自動的に符号化率を変更する。

【構成】 位相変調された受信データを、ピタピ復号方式に従いデコーダ部6において復号するために、データの位相不確定性を除去する位相回転部2およびパンクチャード符号化方式に従いダミーデータを挿入するダミーデータ挿入部4を上記デコーダ部6において同期がとれるまで、それまでの動作モードとは全く無関係にあらかじめ決められた順序に従い、総ての設定動作モードを順次設定変更するように制御する制御部13を備えた。



1

【特許請求の範囲】

【請求項1】 入力するPおよびQのデータの位相不確 定を除去する位相回転部と、該位相回転部出力のデータ に対しパンクチャード符号化方式に従いダミーデータを 挿入するダミーデータ挿入部と、酸ダミーデータ挿入部 出力よりピタピ復号方式に従いデータの復号を行うデコ ーダ部と、該デコーダ部からの同期検出用情報を入力し デコーダ部の同期を検出する同期検出部と、上記ダミー データ挿入部およびデコーダ部へ送出するクロックを入 カクロックより生成するクロック発生部とを偏えたピタ 10 ピ復号器において、上配同期検出部から同期検出情報が 入力されるまで、それまでの動作モードとは無関係にあ らかじめ決められた順序に従い、上記各部に対して総て の設定動作モードを順次設定変更するよう制御する制御 部とを備えたことを特徴とするピタピ復号器。

【請求項2】 上記制御部は、上記デコーダ部の同期が 検出されていた状態での各部への設定動作モードをあら かじめ配憶しておき、同期はずれ検出後一定時間はこの 配憶された設定モードに応じて、ある特定の設定モード から総ての動作モードを順次設定変更するよう制御する 20 ことを特徴とする請求項1記載のピタピ復号器。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】この発明は、ビタビ復号器に関 し、特に送信側での畳み込み符号化器の符号化率変更に 応じ自動的に符号化率を変更することが可能なピタビ復 号器に関するものである。

[0002]

【従来の技術】図4は畳み込み符号化器およびピタピ復 号器を用いたディジタル通信の構成系統図を示す図であ 30 り、図において、18および19は送信例20を構成す る畳み込み符号化器および変調器である。22および2 3は受信側24を構成する復調器およびピタビ復号器で ある。

【0003】次にディジタル衛星通信の概要について説 明する。送信倒20において、畳み込み符号器18によ り畳み込み符号化し、符号化したデータを削減(パンク チャード方式)し、PSK変調器等のディジタル通信用 変調器19により変調し、伝送路21を経由して受信側 24で受信する。 該受信例24では、復調器22により 40 上記PSK変闘された信号を復調し、さらにピタピ復号 器23において、位相不確定除去、ダミーデータ挿入等 によるデータの復号を行い、誤り訂正復号し、データと して出力する。

【0004】このピタピ復号器23の誤り訂正復号と は、復調した信号を一定数だけ蓄積し、次に受信された 信号で得られる図5(c) に示したような出力信号の組合 せ(状態遷移)を考え、最も正しいと思われる状態を推 定する (最尤復号法)。この最尤復号法を実現するアル

ィシジョン、即ち"0"または"1"という判定ではな く、"0"と"1"の間をいくつかに分割し、精度を高 めた判定法を用いることにより大きな符号化利得を得る ものである。

【0005】次にディジタル衛星通信を構成する上配各 部の機能について説明する。まず送信側20の畳み込み 符号化器18について、特に本発明の対象となるパンク チャード畳み込み符号について簡単に説明する。

【0006】図5(a) は図4に示す畳み込み符号器18 の一例として拘束長3 (K=3)、符号化率 1/2 (R=1/2)の畳み込み符号化器を示す。

【0007】上配拘束長(K)とは、出力の符号ピット に影響を与える入力情報ビット数であり、シフトレジス 夕の段数のことを意味する。また、この符号化率による と入力データ1ビットごとに2ビットずつデータが出力 されるので、2倍のデータの伝送が必要となることも意 味している。

【0008】次に動作について説明する。入力されたデ ータは各レジストa~cに配憶され、過去3ピットのデ ータの特定のピットを用いてmod2の加算を行う2種 の加算器よりPおよびQの2種のデータが出力される。 例えば、各レジスタ a ~ c の値が 1: ~! 。とすると、 $P = i_1 + i_2 + i_3$, $Q = i_1 + i_3$ である。 図 5 (b) は各レジスタの状態遷移に対しての出力信号 (P, Q) の状態遷移を示す。このような符号器の出力の組合 せは図5(c)のようになる。同図では初期状態として総 てのシフトレジスタの値が"0"であると仮定し、3ピ ット情報入力により出力信号の総ての組合せが得られて いる。即ち、現在の出力信号は2ビット前の出力信号と 密接に関係しており、前の出力状態によってその次の入 カピットが"0"または"1"であってもとりえない出 カ信号が存在する。例えば、出力対(1, 1)のあとに は (1, 0) または (0, 1) の出力対のみが可能であ り、(1, 1) または(0, 0) はありえない信号対と なる.

【0009】また畳み込み符号化器18においては、上 述したように入力データ1ビットごとに2ビットずつデ ータが出力されるので、2倍のデータの伝送が必要とな り、データを伝送する場合には符号化データを削減する ことも考えられる。

【0010】次に、この符号化データの削減(パンクチ ャード)の方法について説明する。例えば図8(a)~ (1) は一例としてR=3/4のパンクチャード符号化方 法を示す。図8(a) は畳み込み符号化されたPおよびQ データの時系列の変化を示し、図8(b) はパンクチャー ド符号化のための削除するピット位置を"0 "で示し、 図8(b) に従いパンクチャード化され並べ換えられた畳 み込み符号を図8(c) に示す。この方法により伝送する 情報は、畳み込み符号化器18の入力の4/3倍(2倍 ゴリズムとしてViterbi アルゴリズムがあり、ソフトデ 50 ×2/3倍)にまで削減される。削減されたデータは変

調器19により変調され、受信側24へ送信される。

【0011】次に受信側24のピタピ復号器23につい て説明する。図6は図4に示すビタビ復号器23の一例 として従来の手動により符号化率が可変なピタピ復号器 の構成を示す図であり、ここでは符号化率がR=1/2 とR=3/4に可変な場合を例にとって説明する。図に おいて、1は入力データおよびクロック(P, Q, CL KI)、2は位相回転部、3は位相回転部出力データ、 4はダミーデータ挿入部、5はダミーデータ挿入部4の 出力データ、6はデコーダ部、7は出力データ、8はク ロック発生部、9はクロック発生部8で生成された出力 クロック、10はデコーダ部からの同期検出判定用情 報、11は同期検出部、12は同期検出信号(LOCK ON)、13は図7に示す制御を行う制御部、14は

位相回転制御信号 (AMB)、15はダミーデータ挿入 位相制御信号 (DUMMY PH)、17は符号化率に 応じ各部を制御するために外部より設定される符号化率 制御信号(RATE)である。

【0012】次に動作について説明する。ピタピ復号器 23では、主に位相回転部2による位相不確定性の除去 20 と、送信倒20で削減(パンクチャード符号化)された データを元に戻すためのダミーデータ挿入部4によるダ ミーデータ挿入と、デコーダ部6によるピタピ復号との 動作がある。

【0013】まず、位相回転部2の位相不確定性の除去 について説明する。送信倒20では図9(a) に示す破線 の4つの状態のうち、いずれかの状態で変調位相しデー 夕を送信する。受信側24では上配のようなPSK信号 を同期検波によって復調器22により復調する場合、復 調されたディジタル符号がPSK信号のどの変調位相を 30 示しているか、一義的には決まらない。この位相不確定 性を取り除くためにピタピ復号器23の位相回転部2に 入力データP, Q, CLKI1を位相回転部2に入力 し、制御部13からの位相回転制御信号(以下AMBC ONTと称す) 14に応じて位相不確定性を除去する。 その方法としては、PSK信号系列中の既知の符号構成 を用いる方法、例えばTDMAにおけるユニークワード やインテルサットSCPCにおけるSOMを用いる方法 がある。この方法は送信側20で挿入された既知の符号 パターンが受信倒24で正しく復調されるように符号変 40 換を施すものである。ここで送信符号(p, q)の4相 PSK信号を同期検波する場合を例にとると、再生基準 搬送波ベクトルは、図9(a)に示された4つの状態のう ちの1つをとり、これに応じて同図(b) に示される受信 符号が得られる。 既知のパターンによってこの4つのう ちのどの状態が受信されたかが分かれば、同図(c) の符 号変換によって送信符号と一致させることができる。

【0014】次にダミーデータ挿入部4によるダミーデ ータ挿入について説明する。位相不確定性が除去された データ3はダミーデータ挿入部4に入力される。例えば 50 ドとし、後続するデータの組合せに挿入するものをPH

符号化率がR=1/2の場合は、最低2ピットずつの組 合せにより送受信されるので、ダミーデータ挿入は不要 のためダミーデータ挿入部4はパイパスされる。次に、 例えば符号化率がR=3/4の場合は、図7(d) に示す 通りパンクチャード符号化により削除されたピット位置 にダミーデータが挿入される。この場合パンクチャード 符号位相を図7(e) に示す通り誤って認識すると同図に 示す通り原符号aとは異なった符号となり、デコーダ部 6 で正しい復号が行えなくなるため制御部13からのダ ミーデータ挿入位相制御信号(以下DUMMY PHと 10 称す)15により正しい挿入位相となるように制御され る。ダミーデータ挿入部4の出力データはデコーダ部6 によりピタビ復号され復号データ7が出力される。

【0015】また符号化率がR=3/4の場合は入力デ ータ1に対しダミーデータが付加されるため、ダミーデ ータ挿入部4の入出力のクロック速度が異なるので、入 カクロックより出力クロックがクロック発生部8におい て生成される。また符号化率がR=1/2の場合は上記 入出力クロックは同一のためクロック発生部8からは入 カクロックと同一クロックが出カクロックとして生成さ

【0016】ピタピ復号のデコーダ部6の動作について は本発明の本質部分ではないため省略する (V. K. B HARGAVA et. al著 塚本 訳「最新ディジ タル衛星通信」ジャテック出版の12.5章 "vite rbl 復号器の構成"参照)。

【0017】また上記デコーダ部6においては位相回転 部2およびダミーデータ挿入部4において正しい方法に てデータへの処理がなされた時のみデコーダ部6が正し く復号できる。この正しい復号が行われているかどうか はデコーダ部6からの同期判定信号10を用いて同期検 出部11において判定され、同期検出時は同期検出信号 (以下LOCK ONと称す) 12が出力される。

【0018】同期検出のためのしきい値は一般に符号化 率により異なるため符号化率制御信号(以後RATEと 称す) 12に応じて、このしきい値が変更される。

【0019】制御部13においてはLOCK ON12 の信号よりデコーダ部6の同期、非同期を認識し非同期 時は図7(a) ~(b) に示す手順により同期するまでAM BCONT14およびDUMMY PH15をAMB CONT14とDUMMYPH15の全組み合せについ て順次変化させ各部への設定を繰り返す。非同期時にお ける制御部13の上記手順を、まず符号化率R=1/2 の場合について図7(a) に沿って説明する。

【0020】ここで位相回転モードAMBについて、例 えば(0,0),(1,1)をAMB=0モードとし、 (0, 1), (1, 0) をAMB=1モードとする。

【0021】またダミーピット挿入モードPHについ て、先行データの組合せに挿入するものをPH=0モー 5

=0モードとする。

【0022】まず、同期判定を行い(S_1)、同期がとれていれば(S_2)、デコーダK6に入力し、同期がとれていなければ(K2)、位相回転モードAMB=0として(K3)、同期をとり(K3)、同期がとれれば(K3)、上配同様デコーダK6に入力する。同期がとれていなければ(K3)、何期判定を行う(K4)。判定がとれれば(K5)、一旦同様デコーダK8)。判定がとれれば(K8)、上配同様デコーダK8)。判定がとれれば(K8)、上配同様デコーダK8)。

【0023】次に符号化率R=3/4の場合について制 御部13の動作を図7(b) に沿って説明する。まず、同 期判定を行い(S1)、同期がとれていれば(S2)、 デコーダ部6に入力し、同期がとれていなければ (S₃)、ダミーデータ挿入モードPH=0とし (S₄)、位相回転モードAMB=0として(S₈)、 同期をとり(So)、同期がとれれば(Sr)、上記同 様デコーダ部6に入力する。同期がとれていなければ 20 (Sa)、位相回転モードAMB=1として(Sa)、 同期判定を行う(Sio)。同期がとれれば(Sii)、上 記同様デコーダ部6に入力する。同期がとれていなけれ ぱ(Sis)、次にダミーデータ挿入モードPH=0の正 誤性を判定する(Sia)。ダミーデータ挿入モードPH =0でなければ、再度ダミーデータ挿入モードPH=0 から同期を取り直す(Si4)。 ダミーデータ挿入モード PH=0であれば(Sis)、再度ダミーデータ挿入モー ドPH=1として位相回転モードAMB=0から再度同 期を取り直す(Sis)。

[0024]

【発明が解決しようとする課題】従来のビタビ復号器は 以上のように構成されているので、符号化率を送信倒で 変更した場合、その変更に応じて手動でビタビ復号器の 符号化率を変更しなければならないという問題点があっ た。

【0025】この発明は上記のような問題点を解決する ためになされたもので、送信側で符号化率を変更した場 合には、自動的に符号化率を変更するピタピ復号器を得 ることを目的としている。

[0026]

【無題を解決するための手段】この発明に係る符号化率 自動可変ピタピ復号器は、同期検出部から同期検出情報 が入力されるまで、それまでの動作モードとは全く無関 係にあらかじめ決められた順序に従い、上記各部に対し て総ての設定動作モードを順次設定変更するようにした ものである。

【0027】またデコーダ部の同期が検出されていた状 データP、Qのいずれかに挿入するとし、位相回転態での各部への設定動作モードをあらかじめ記憶してお ドAMB=0、即ち(0,0),(1,1)とするき、同期はずれ検出後一定時間はこの配憶された設定モ 50 の状態において(S_1)、同期判定を行う(S_2)。

ードに応じて、ある特定の設定モードから総ての動作モードを順次設定変更するようにしたものである。

[0028]

【作用】この発明においては、同期検出部より送出されるデコーダ部の同期検出信号を用いて、デコーダ部の同期はずれを検出した場合、同期検出がなされるまで、符号化率変更を含むビタビ復号器内の動作モードの設定変更を行い自動的に再同期を達成することができる。

は(S_{10})、上記同様デコーダ86に入力し、判定がと 【0029】またデコーダ80の同期が検出されていた状れていなければ、再度、位相回転モードAMB=0から 10 態での各80への散定動作モードをあらかじめ記憶するこ同期を取り直す(S_{11})。なお、符号化80R=1/2の とにより、再度同期するまでの時間を短縮することがで場合はダミーデータを挿入する必要はない。 きる。

[0030]

【実施例】以下、この発明の一実施例を図について説明する。図1は本発明の第1の実施例による符号化率可変ピタピ復号器の構成を示す。図において、1~15は図4と同一部分は同一名称、番号を付与しており説明を省略する。16は符号化率に応じ各部を制御するため制御部13より出力される符号化率制御信号(以後RATEと称す)である。制御部13の動作および符号化率制御信号16が外部からではなく制御部13より出力されていること以外は従来の符号化率可変ピタピ復号器と同一動作であるため説明は省略する。

【0031】図2は制御部13の動作の一実施例を示したものでデコーダ部の同期はずれを検出した場合、それまでの動作モードとは全く無関係に特定の動作モード(例えば符号化率R=1/2、位相回転モード"0"、ダミーピット挿入モード"0"から同期検出されるまで順次全ての動作モードの組合わせを設定していくものである。ここで、従来例と同様、位相回転モードAMB=0,AMB=1の2種類は、AMB=0は(0,0),(1,1)とし、AMB=1は(0,1),(1,0)とする。

【0032】また、ダミービット挿入モードPH=0, PH=1の2種類は、PH=0は先行するデータの組合 せに挿入するとし、PH=1は後続するデータの組合せ に挿入するとする。

【0033】また、上記位相回転モードと上記ダミービット挿入モードに加え、新たに符号化率モードR を導 7 入する。この符号化率モードR は "0" と "1" の2 種類あり、符号化率モードR = 0 は符号化率R=1/ 2, 符号化率モードR = 1 は符号化率R=3/4とする

【0034】まず図2(b) に示す表に従いSTATUS = 0 (S₁) の各モードは、符号化率モードR₁ = 0、即ち符号化率R=1/2、ダミービット挿入モードPH = 0、即ち2ビットずつのデータの組合せのうち、後のデータP、Qのいずれかに挿入するとし、位相回転モードAMB=0、即ち(0,0)、(1,1)とする。この比略において(S₁) 同期判定を行う(S₂)

【0035】同期がとれていれば(S」)、デコーダ部 6に入力され、ピタビ復号される。同期がとれていなけ れば(S.)、STATUS=0(S:)~STATU S=7 (S。) まで順次変化させて同図(b) に示す組合 せについて同期がとれるまで設定を繰り返す。それでも なお、同期のとれない場合は(Sii)、STATUSを 初期状態、即ちSTATUS=0に戻して(Siz)、上 配同様にSTATUS=0 (Ss) ~STATUS=7 (Ss) まで順次変化させて再度同期をとりなおす。

期検出部11から同期検出情報が入力されるまで、それ までの動作モードとは全く無関係にあらかじめ決められ た順序に従い、上記各部に対して総ての設定動作モード を順次設定変更するようにしたので、送信側で符号化率 を変更しても、受信側でこの変更に応じ手動により符号 化率の変更が不要となり、運用面での自動化が可能とな る。

【0037】なお上記実施例では、例えば符号化率R= 3/4で動作していたとし、何らかの理由で同期はずれ となった場合には、符号化率R=1/2から再度動作モ 20 ードが設定されるため再同期するまで時間を要すること が考えられる。これに対し、制御部13において同期は ずれとなる以前の符号化率(図3ではR'と示す)を記 憶しておき、同期はずれ後一定時間内はこの記憶してあ る符号化率としたまま各部の他の動作モードの全ての組 合わせを順次設定していく方法もある。この場合でも一 定時間後は符号化率を変更し、送信側で符号化率を変更 した場合でも再同期を可能としている。

【0038】このような第2の実施例について図3に沿 って説明する。何らかの理由で同期はずれとなり 30 (Sa)、制御部13において同期はずれとなる以前の 符号化率R′ (例えば、R=3/4あるいはR=1/ 2) として (Sa) 、ある一定時間記憶するようにタイ マーをスタートさせる(S。)。この状態で、上記ダミ ーピット挿入モードPH=0(Sa), 上記位相回転モ ードAMB=0(Sィ)について同期判定を行う (Sa)。同期がとれていれば(Sa)、デコーダ部6 へ入力され、ピタビ復号される。同期がとれていなけれ ば (S10)、上記位相回転モードAMB=1 (S11)と して同期判定を行い (Si:) 、同期がとれていれば (S 40 11)、上記同様、デコーダ部6へ入力され、ピタピ復号 される。同期がとれていなければ(Sia)、上配ダミー ピット挿入モードPH=0であるか否かの判定を行う (S15)。 ダミーピット挿入モードPH=0であれば (S17)、PH=1とし (S18)、再度位相回転モード AMB=0 (S,) から順次上記動作を繰り返す。ダミ ーピット挿入モードPH=0でなければ(Sis)、PH = 0 として(Sip)タイマー動作を終了しているか否か を判定する(Szo)。タイマー動作を終了していなけれ ば、上配同様、再度位相回転モードAMB=0(S・)

から順次上記動作を繰り返す (Szi)。タイマー動作を 終了していれば(Szz)、上配符号化率モードR』につ いて $R_{\bullet} = 0$ 、即ちR = 1/2であるか否かを判定し (S:1)、符号化率モードR = 0 でなければ (S14)、R = 0とし、この符号化率モードをある一 定時間配憶するようにタイマーをスタートさせ (S₅)、順次上配動作を再度繰り返し行う(S₁₇)。 符号化率モードR₁ = 0 であれば(S₂₅)、R₁ = 0 と し、この符号化率モードをある一定時間記憶するように 【0036】このように上配第1の実施例では、上配同 10 タイマーをスタートさせ (Ss)、上配同様に、順次上 配動作を再度繰り返し行う(S27)。

> 【0039】このように上配第2の実施例では、デコー ダ部6の同期が検出されていた状態での各部への設定動 作モードをあらかじめ配位しておき、同期はずれ検出後 一定時間はこの配憶された設定モードに応じて、ある特 定の設定モードから総ての動作モードを順次設定変更す るようにしたので、送信側で符号化率を変更しても、受 信側でこの変更に応じ手動により符号化率の変更が不要 となり、運用面での自動化が可能となる。また再同期す るまでの時間を短縮することができる。

> 【0040】なお上記第1ないし第2の実施例では、符 号化率R=1/2とR=3/4の場合の自動可変を例に とって説明したが、他の符号化率あるいは3種以上の符 号化率可変についても同様の考え方で符号化率自動可変 ビタビ復号器が実現でき、上配実施例と同様の効果を奏 する。

[0041]

【発明の効果】以上のように、この発明に係る符号化率 自動可変ピタピ復号器によれば、同期検出部から同期検 出情報が入力されるまで、それまでの動作モードとは全 く無関係にあらかじめ決められた順序に従い、上記各部 に対して総ての設定動作モードを順次設定変更するよう にしたので、送信倒で符号化率を変更しても、受信倒で この変更に応じ手動により符号化率の変更が不要とな り、運用面での自動化が可能となる効果がある。

【0042】また何らかの理由で同期はずれとなった場 合には、デコーダ部の同期が検出されていた状態での各 部への設定動作モードをあらかじめ記憶しておき、同期 はずれ検出後一定時間はこの記憶された設定モードに応 じて、ある特定の設定モードから総ての動作モードを順 次散定変更するようにしたので、上記効果に加え、再同 期するまでの時間を短縮することもできる効果がある。

【図面の簡単な説明】

【図1】この発明の第1の実施例による符号化率自動可 変ピタピ復号器を示す系統図である。

【図2】この発明の第1の実施例による制御部の動作を 示す制御フローチャート図である。

【図3】この発明の第2の実施例による制御部の動作を 示す創御フローチャート図である。

50 【図4】従来の符号化率可変ピタピ復号器の構成を示す (6)

特開平4-335718

10

構成図である。

【図 5 】従来の制御部の動作を示す制御フローチャート 図である。

9

【図 6】 従来の畳み込み符号化器の構成を示す構成図である。

【図7】パンクチャード符号化および復号の際のダミー ピット挿入方法を示す図である。

【図8】 畳み込み符号化器およびピダピ復号器を用いたディジタル通信の構成系統図である。

【図9】既知符号パターンによる位相不確定除去の方法 10 を示す説明図である。

【符号の説明】

- 1 入力データおよびクロック (P, Q, CLKI)
- 2 位相回転部
- 3 位相回転部出力データ
- 4 ダミーデータ挿入部
- 5 ダミーデータ挿入部出力データ
- 6 デコーダ部
- 7 出力データ

- 8 クロック発生部
- 9 クロック発生部で生成された出力クロック
- 10 デコーダ部からの同期検出判定用情報
- 11 同期検出部
- 12 同期検出信号 (LOCK ON)
- 13 図5に示す制御を行う制御部
- 14 位相回転制御信号 (AMB)
- 15 ダミーデータ挿入位相制御信号(DUMMY P

H)

- 16 制御部13より出力される符号化率制御信号
- 17 外部より設定される符号化率制御信号 (RAT

E)

- 18 畳み込み符号器
- 19 変鋼器
- 20 送信엔
- 21 伝送路
- 22 復調器
- 23 ピタピ復号器
- 2.4 受信倒

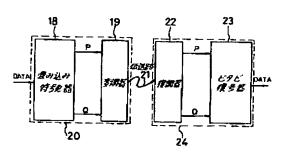
[図1]

CLK1 9 10 CLK0

LOCK ON

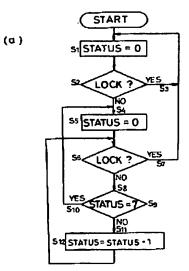
【図4】

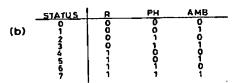
结片 经产者



20:*法信例* 24:*受信例*

【図2】

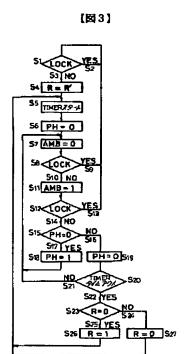


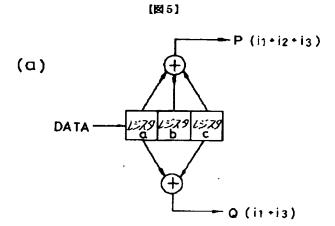


R: 符号化学 R=0 -- R= 1/2 R=1 -- R= 3/4 PH: ダナービット挿入ナード PH=0, PH=1の2種系

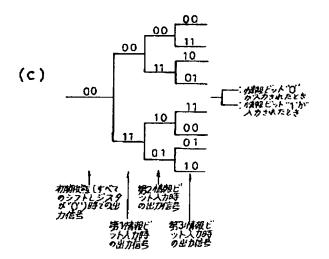
AMB: ////// AMB= 0 , AMB=192/2月

(7)





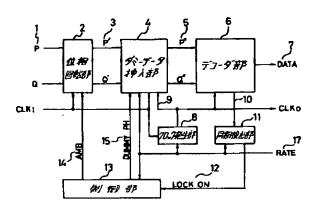
	LJ	レンスタ		出力信号	
		С	Ь	a	(P,Q)
	0	0	0	0	(0,0)
(ъ)	1	0	0	1	(1,1)
,	2	0	1	0	(1,0)
	3	0	1	1	(0,1)
	4	1	0	0	(1.1)
ļ	5	1	0	1	(0.0)
	6	1	1	0	(0,1)
	7	1	1	1	(1,0)



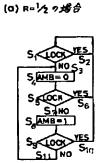


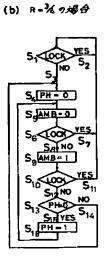
(8)

【図6】



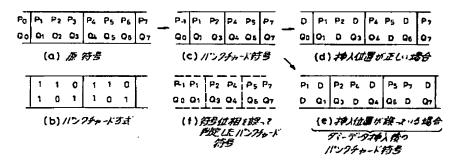
【図7】





特開平4-335718

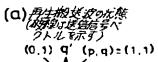
[図8]



(9)

特開平4-335718

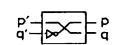
【図9】



(c)符号变换

(0,1) P'(1,1) (0,ó) (1,0)

p' = pq'= q





$$p' \approx \overline{p}$$
 $q' = \overline{q}$

